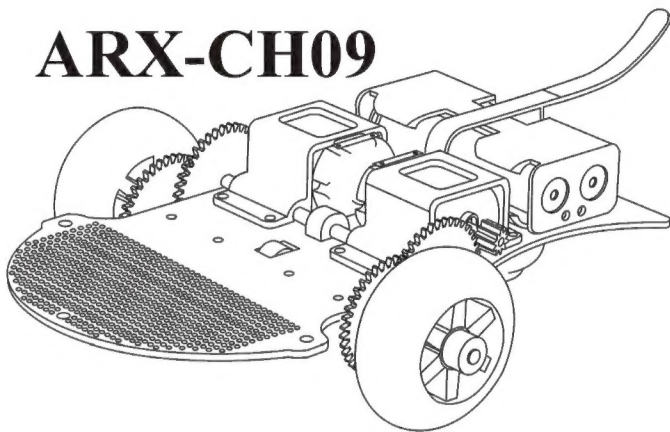




ROBOTERFAHRGESTELL

ARX-CH09



WWW.AREXX.COM

Das Roboterfahrgestell ARX-CH09 ist ein Produkt von AREXX Engineering (Niederlande) und JAMA (Taiwan).
AREXX und JAMA sind registrierte Warenzeichen.

© Deutsche Übersetzung/German translation (April 2009): AREXX Engineering (NL).
Diese Beschreibung ist urheberrechtlich geschützt. Der Inhalt darf auch nicht teilweise kopiert oder übernommen werden
ohne schriftlicher Zustimmung des europäischen Importeurs: **AREXX Engineering - Zwolle (NL)**.

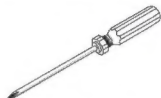
Hersteller und Vertreiber sind nicht haftbar oder verantwortlich für die Folgen unsachgemäßer Behandlung, Einbaufehler
und oder Bedienung dieses Produkts durch Mißachtung der Bauanleitung.

Der Inhalt dieser Gebrauchsanleitung und des Produkts kann ohne vorheriger Ankündigung unsererseits geändert werden.

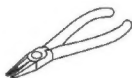
Werkzeug- und Teileliste Roboterfahrgestell

Benötigte Werkzeuge;

Kreuzschlitz-Schraubendreher



Spitz- oder Flachzange



Sechskant-Winkelschraubendreher



(mitgeliefert)

Überprüfen Sie die Teileliste vor Beginn der Montage auf Vollständigkeit.

Bolzen Mutter Bolzen Mutter Bolzen Stellringe 6-Kant-Schraube



° M2 x 8
12 St.



° M2
12 St.



° M3 x 8
2 St.



° M3
2 St.



° M3 x 5
2 St.



° 4 St.



° 2 St.

! Die 6-Kant-Schraube kann schon in die Stellringe vormontiert sein.

Getriebe-Zahnrad



° 50 x 12
Zähne
2 St.

Getriebe-Zahnrad



° 50 x 10
Zähne
2 St.

Zahnrad



° 8 Zähne
2 St.

Reifen



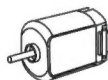
° Typ
ASURO
2 St.

Kugelrolle



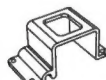
° assembliert
2 St.

Motor



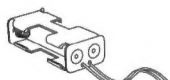
° 3 Volt
2 St.

Motorhalter



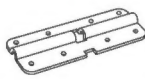
°
2 St.

Batteriehalter



°
2 St.

Achsenhalter



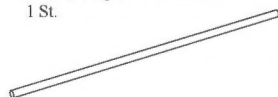
°
2 St.

Tierap

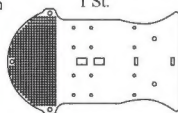


°
1 St.

° Achse, lang Ø3 x 124mm
1 St.



° Hauptplatine
1 St.

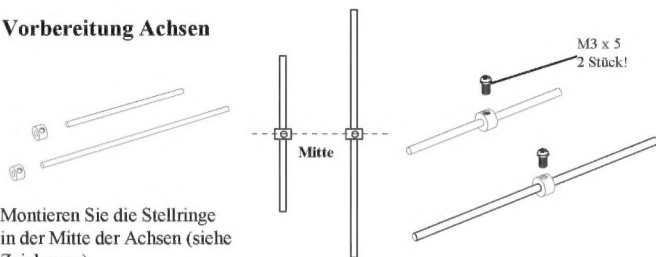


° Achse, kurz Ø3 x 78mm
1 St.



Montage Roboterfahrgestell

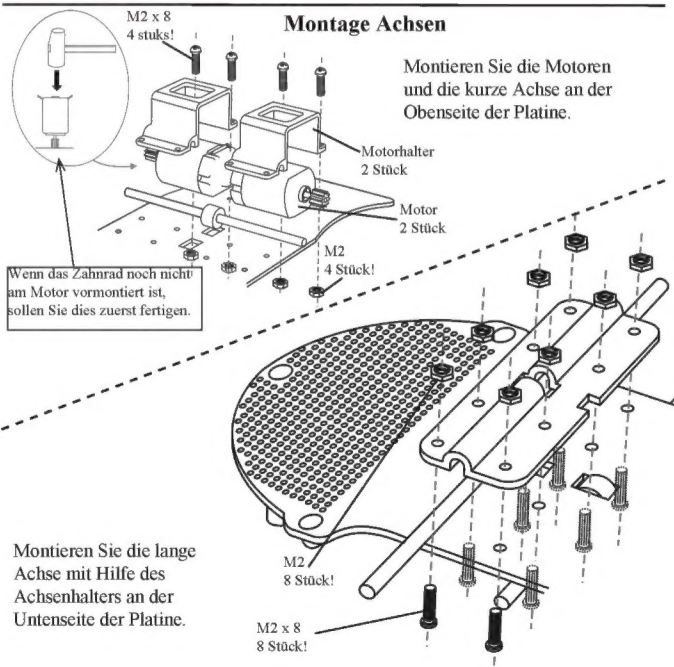
Vorbereitung Achsen



Montieren Sie die Stellringe in der Mitte der Achsen (siehe Zeichnung).

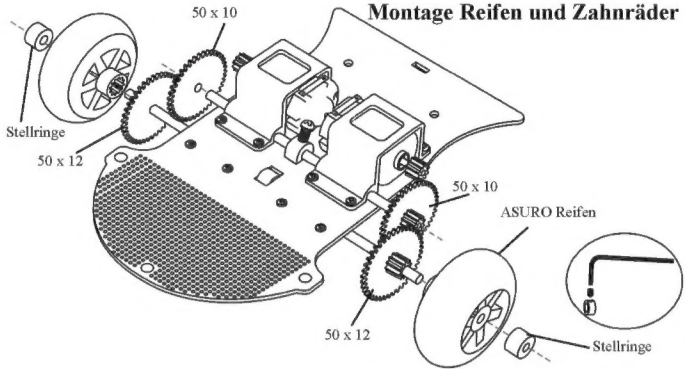
Montage Achsen

Montieren Sie die Motoren und die kurze Achse an der Obenseite der Platine.

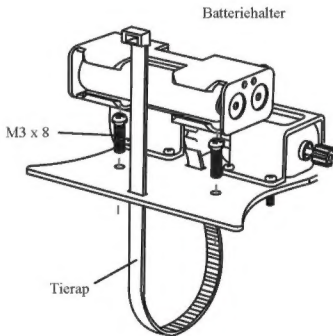


Montieren Sie die lange Achse mit Hilfe des Achsenhalters an der Untenseite der Platine.

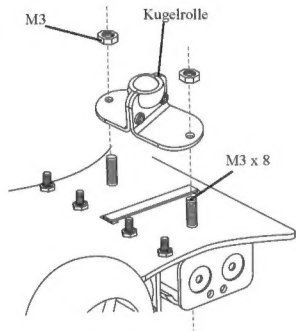
Montage Reifen und Zahnräder



Montage Batteriehalter



Montage Kugelrolle



Das Fahrgestell ist jetzt fertig. Mit Hilfe der Abbildung auf die Vorderseite der Anleitung und der Bilder auf die Verpackung, können Sie prüfen ob es so aussieht wie es aussehen soll ;-)

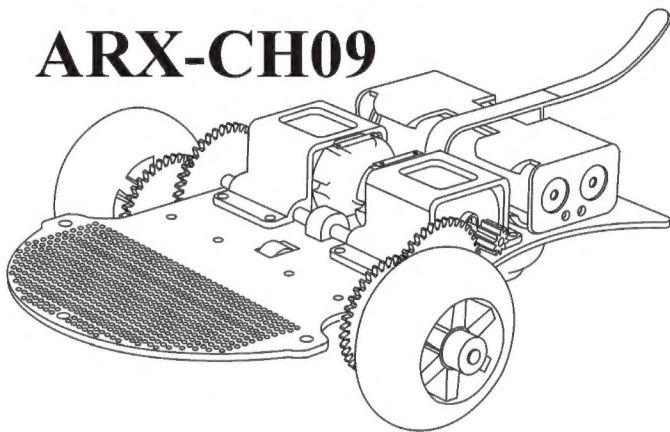
Jetzt fängt aber die richtige Arbeit für Sie an: Die Entwicklung und Zusammensetzung der Elektronik um den Roboter in Bewegung zu setzen.

Viel Erfolg und viel Spaß!



ROBOT CHASSIS

ARX-CH09



WWW.AREXX.COM

The robot chassis ARX-CH09 is a product of AREXX Engineering (The Netherlands) and JAMA (Taiwan). AREXX and JAMA are registered trademarks.

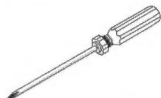
© English translation (April 2009): AREXX Engineering (NL). All rights reserved.
Reprinting any of this instruction manual without our permission is prohibited.

The specifications, form, and contents of this product and manual are subject to change without prior notice.
We are not liable for disadvantage or damage caused by improper use or assembly.

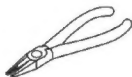
Tool and Parts list Robot Chassis

Necessary tools:

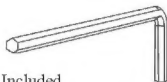
Phillips screwdriver



Flatnose or snipnose plier



Hex key



Included

Always check if all parts are present with the help of the parts list below, before you start with the assembly.

Screw



° M2 x 8
12 Pcs.

Nut



° M2
12 Pcs.

Screw



° M3 x 8
2 Pcs.

Nut



° M3
2 Pcs.

Screw



° M3 x 5
2 Pcs.

Collar



° 4 Pcs.

Hex screw



° 2 Pcs.

! It is possible that the hex screw already is assembled to the collar.

Flatspur gear



° 50 x 12
teeth
2 Pcs.

Flatspur gear



° 50 x 10
teeth
2 Pcs.

Pinion gear



° 8 teeth
2 Pcs.

Wheel



° Type
ASURO
2 Pcs.

Ball caster



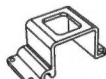
° Assembled
2 Pcs.

Motor



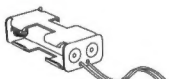
° 3 Volt
2 Pcs.

Motor holder



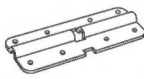
°
2 Pcs.

Battery holder



°
2 Pcs.

Shaft holder



°
2 Pcs.

Tierap

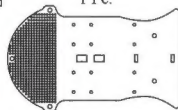


°
1 Pc.

° Shaft long Ø3 x 124mm
1 Pc.



° Main PCB
1 Pc.

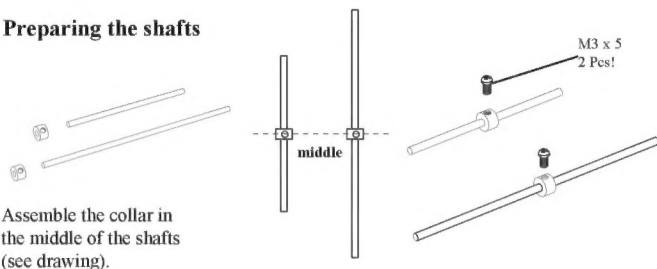


° Shaft short Ø3 x 78mm
1 Pc.



Assembly Robot Chassis

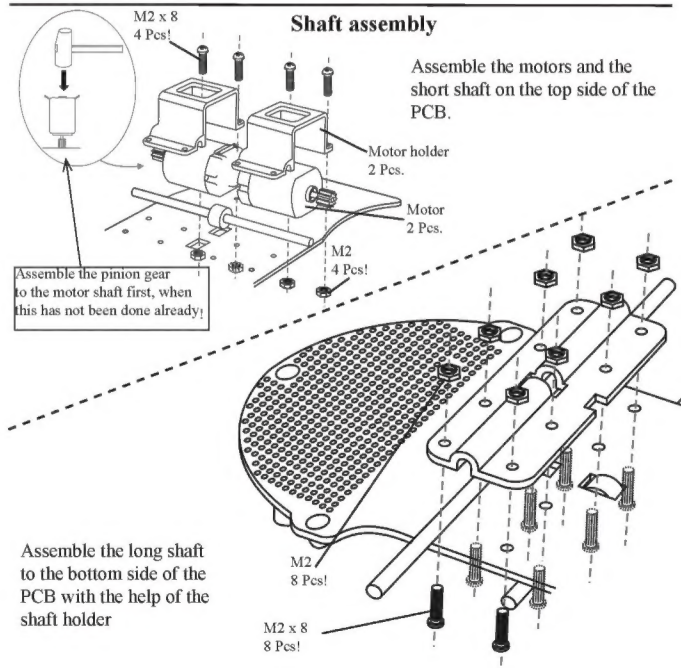
Preparing the shafts



Assemble the collar in the middle of the shafts (see drawing).

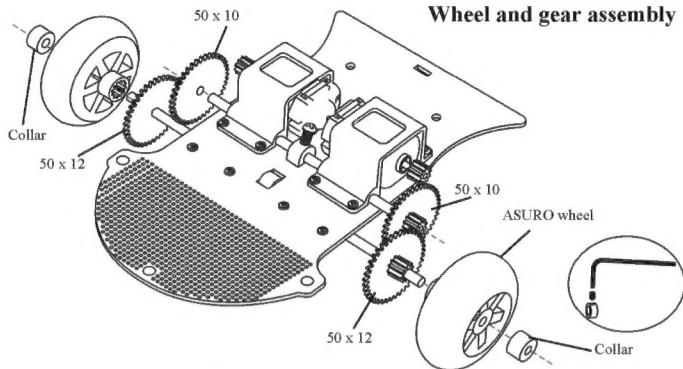
Shaft assembly

Assemble the motors and the short shaft on the top side of the PCB.

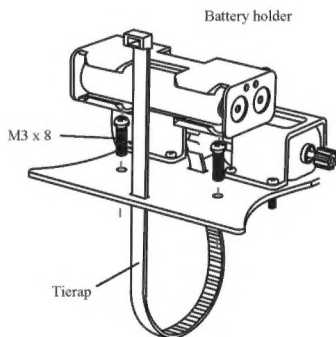


Assemble the long shaft to the bottom side of the PCB with the help of the shaft holder

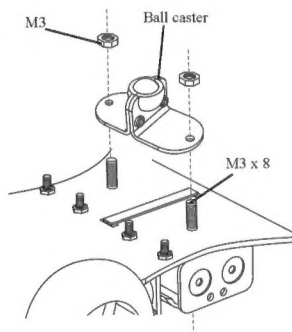
Wheel and gear assembly



Battery holder assembly



Ball caster assembly



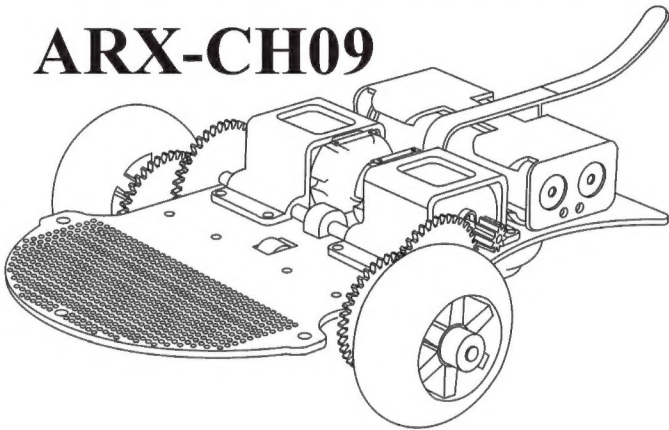
The Robot Chassis is now ready. By studying the drawing at the front side of this manual and the pictures on the packaging, you can check if it all looks like it should look ;-)

Now the hard work begins: You have to design and build the electronics to make the robot rolling.

Good luck and a lot of fun!



ROBOT CHASSIS ARX-CH09



WWW.AREXX.COM

Le Robot Chassis ARX-CH09 est un produit d'AREXX (Pays Bas) et de JAMA (Taiwan).
AREXX et JAMA sont des marques déposées.

© Traduction française (Avril 2009): AREXX Engineering (NL).

Toute reproduction intégrale ou partielle de ce mode d'emploi est interdite sans l'autorisation écrite d'AREXX Engineering.

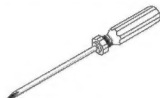
Le fabricant et distributeur déclinent toute responsabilité pour des dommages causés par une mauvaise manipulation, des erreurs de montage ou d'utilisation de ce produit dû au non-respect des instructions de montage.

Le contenu de ce mode d'emploi et ce produit peut faire l'objet de modifications sans préavis.

Montage Robot Chassis

Outils nécessaires;

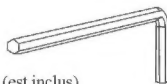
Tournevis cruciforme



Pince becs plate ou ronde



Clé Allen



(est inclus)

Vérifiez avant le montage que toutes les pièces sont au complet!

Boulon



° M2 x 8
12 pcs.

Ecrou



° M2
12 pcs.

Boulon



° M3 x 8
2 pcs.

Ecrou



° M3
2 pcs.

Boulon



° M3 x 5
2 pcs.

Bague



° 4 pcs.

Vis six pans creux



° 2 pcs.

! Le vis six pans creux peut être déjà monté dans la bague

Roue de transmission



° 50 x 12
dents
2 pcs.

Roue de transmission



° 50 x 10
dents
2 pcs.

Pignon



° 8 dents
2 pcs.

Pneu



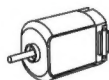
° Type
ASURO
2 pcs.

Roulette à bille



° Assemblé
2 pcs.

Moteur



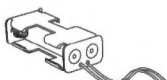
° 3 Volt
2 pcs.

Support de moteur



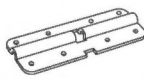
°
2 pcs.

Support de pile



°
2 pcs.

Support d'axe



°
2 pcs.

Tierap

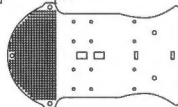


°
1 pc.

° Axe long Ø3 x 124mm
1 pc.



° Circuit imprimée
1 pc.

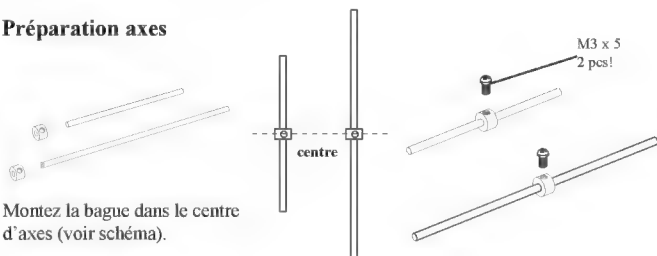


° Axe court Ø3 x 78mm
1 pc.



Montage Robot Chassis

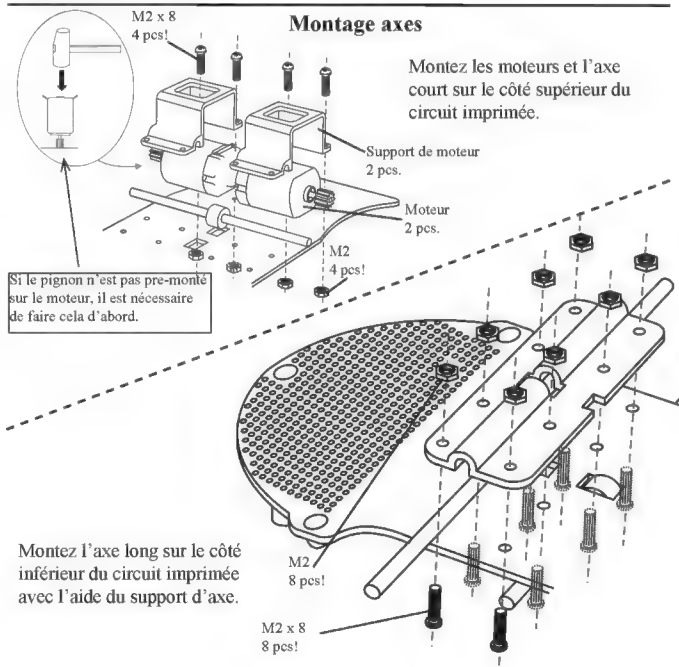
Préparation axes



Montez la bague dans le centre d'axes (voir schéma).

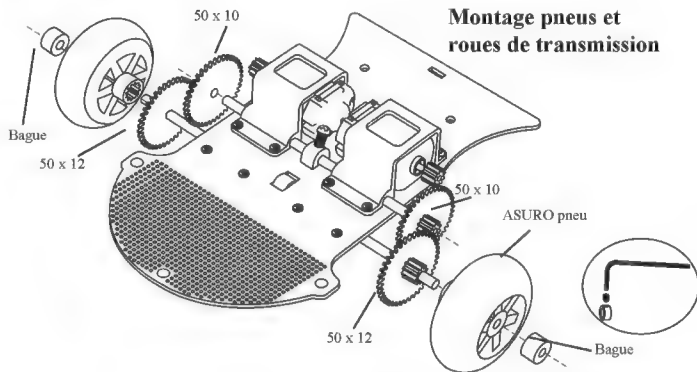
Montage axes

Montez les moteurs et l'axe court sur le côté supérieur du circuit imprimé.

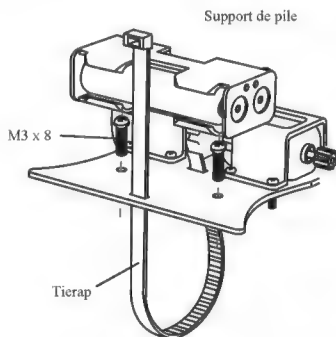


Montez l'axe long sur le côté inférieur du circuit imprimé avec l'aide du support d'axe.

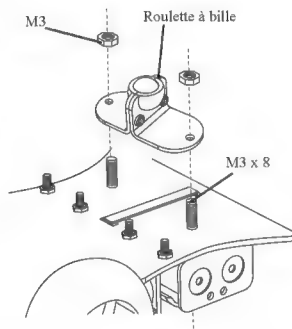
Montage pneus et roues de transmission



Montage support de pile



Montage roulette à bille

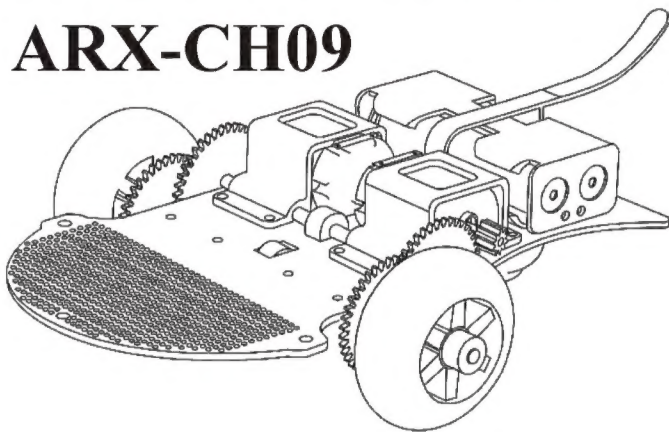


Le Robot Chassis est prêt. Vous pouvez vérifier si vous avez montez le chassis correctement, en regardant les images de ce mode d'emploi et de la boîte ;-)
Maintenant, le vrai travail commence: Le développement et réalisation de l'électronique pour laisser le robot roule!

Bonne chance et amusez-vous bien!



ROBOT CHASSIS ARX-CH09



WWW.AREXX.COM

Robot Chassis ARX-CH09 is een product van AREXX Engineering (The Netherlands) en JAMA (Taiwan).
AREXX en JAMA zijn geregistreerde handelsmerken.

© Nederlandse vertaling (April 2009): AREXX Engineering (NL). Alle rechten voorbehouden.

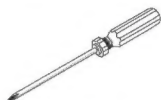
(Her-)drukken en kopiëren van deze handleiding zonder de schriftelijke toestemming van AREXX Engineering is verboden.

Er kunnen zonder mededelingen vooraf en op elk moment wijzigingen worden aangebracht in het product en handleiding.
Wij zijn niet verantwoordelijk/aansprakelijk voor schade of andere nadelige gevolgen die ontstaan door een foutief gebruik of een onjuiste assemblage van het product.

Gereedschappen en Onderdelenlijst Robot Chassis

Bij het bouwen heb je de volgende gereedschappen nodig:

Kruiskop schroevendraaier



Punt- of platbektang



Imbussleutel



(wordt meegeleverd)

Controleer altijd eerst, voordat je begint met het bouwen, met behulp van de onderstaande onderdelenlijst of alle onderdelen aanwezig zijn.

Bout



° M2 x 8
12 St.

Moer



° M2
12 St.

Bout



° M3 x 8
2 St.

Moer



° M3
2 St.

Bout



° M3 x 5
2 St.

Stelring



° 4 St.

Inbusschroef



° 2 St.

! De inbusschroef kan al gemonteerd zijn in de stelring

**Koppel-
tandwiel**



° 50 x 12
tanden
2 St.

**Koppel-
tandwiel**



° 50 x 10
tanden
2 St.

Tandwiel



° 8 tanden
2 St.

Wiel



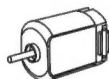
° Type
ASURO
2 St.

Kogelwiel



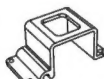
° Geassembleerd
2 St.

Motor



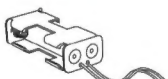
° 3 Volt
2 St.

Motorhouder



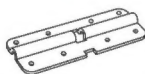
°
2 St.

Batterijhouder



°
2 St.

Ashouder



°
2 St.

Tie rap

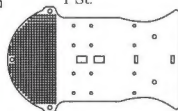


°
1 St.

° **As lang Ø3 x 124mm**
1 St.



° **Hoofdprint**
1 St.

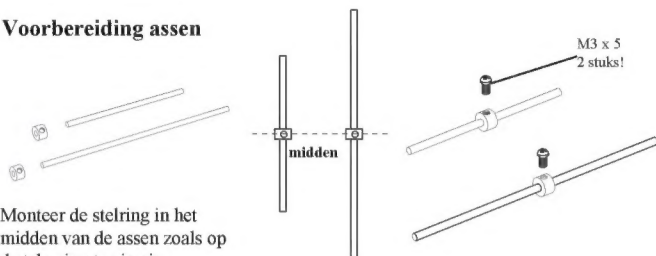


° **As kort Ø3 x 78mm**
1 St.



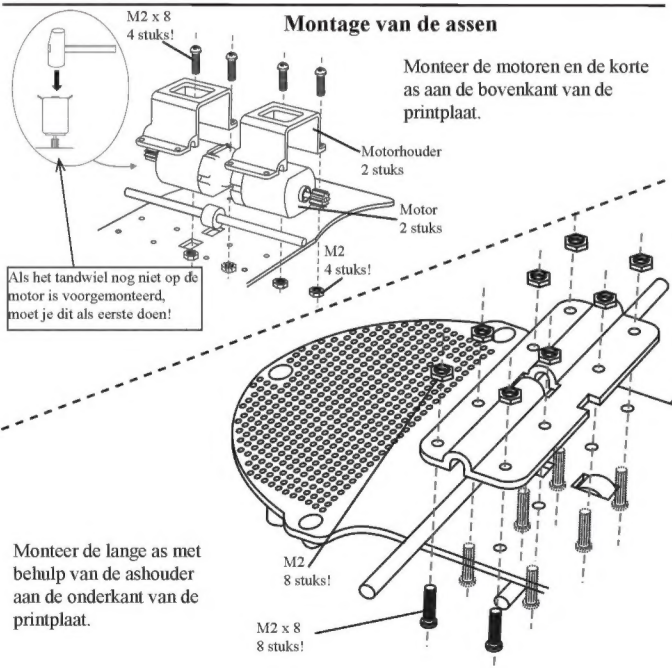
Montage Robot Chassis

Vorbereitung assen

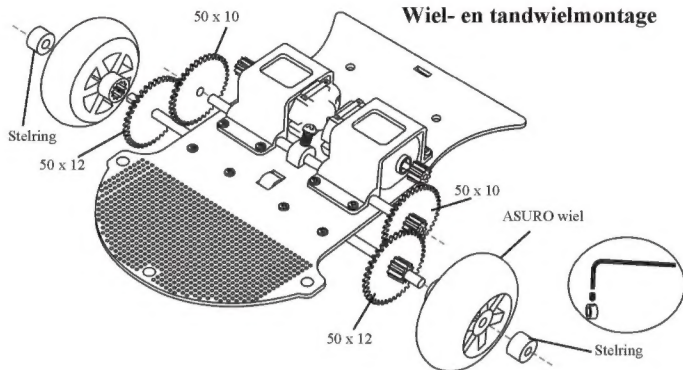


Monteer de stelring in het midden van de assen zoals op de tekening te zien is.

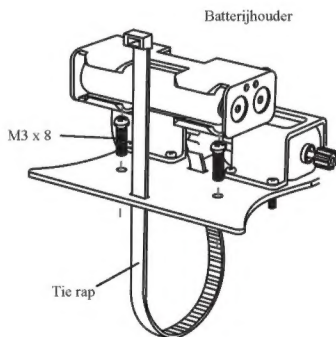
Montage van de assen



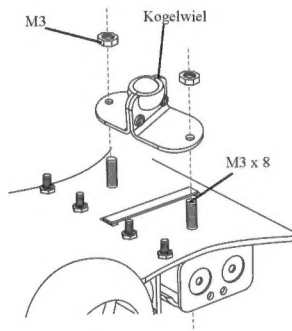
Wiel- en tandwielmontage



Montage batterijhouder



Montage kogelwiel



Het chassis is nu klaar. M.b.v. de afbeeldingen op de voorkant van de hand-leiding en op de verpakking kun je controleren of het er ook daadwerkelijk uitziet zoals het zou moeten ;-)

Nu begint ook het echte werk, want de elektronica om het geheel in beweging te brengen moet je nu zelf nog ontwikkelen en bouwen.

Succes en veel plezier!